

(12) 特許協力条約に基づいて公開された国際出願

(19) 世界知的所有権機関  
国際事務局



(43) 国際公開日  
2004 年 4 月 29 日 (29.04.2004)

PCT

(10) 国際公開番号  
WO 2004/036197 A1

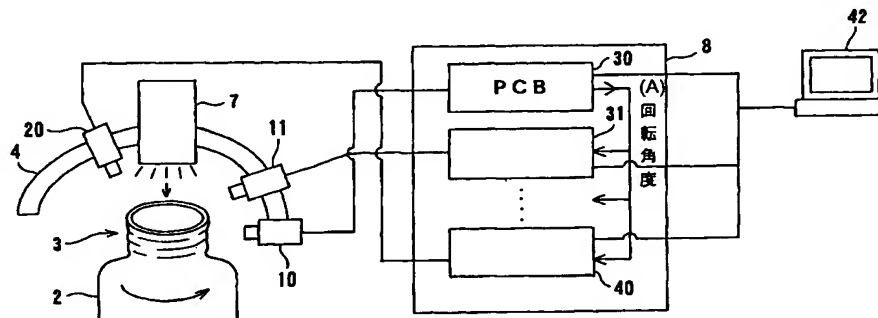
- (51) 国際特許分類: G01N 21/896
- (21) 国際出願番号: PCT/JP2002/010838
- (22) 国際出願日: 2002 年 10 月 18 日 (18.10.2002)
- (25) 国際出願の言語: 日本語
- (26) 国際公開の言語: 日本語
- (71) 出願人 (米国を除く全ての指定国について): 株式会社  
キリンテクノシステム (KIRIN TECHNO-SYSTEM  
CORPORATION) [JP/JP]; 〒230-0052 神奈川県 横浜  
市 鶴見区生麦一丁目 17 番 1 号 Kanagawa (JP).
- (72) 発明者; および
- (75) 発明者/出願人 (米国についてのみ): 片山 薫

(KATAYAMA, Kaoru) [JP/JP]; 〒230-0052 神奈川県  
横浜市 鶴見区生麦一丁目 17 番 1 号 株式会社  
キリンテクノシステム 内 Kanagawa (JP). 石倉 徹  
(ISHIKURA, Toru) [JP/JP]; 〒230-0052 神奈川県 横  
浜市 鶴見区生麦一丁目 17 番 1 号 株式会社 キリ  
ンテクノシステム 内 Kanagawa (JP). 児玉 安三郎  
(KODAMA, Yasusaburo) [JP/JP]; 〒230-0052 神奈川  
県 横浜市 鶴見区生麦一丁目 17 番 1 号 株式会  
社 キリンテクノシステム 内 Kanagawa (JP). 福地 博  
之 (FUKUCHI, Hiroyuki) [JP/JP]; 〒230-0052 神奈川  
県 横浜市 鶴見区生麦一丁目 17 番 1 号 株式会  
社 キリンテクノシステム 内 Kanagawa (JP). 藤原 昭  
(FUJIWARA, Akira) [JP/JP]; 〒340-0052 埼玉県 草加  
市 金明町 1 170-1 4 藤トロンクス 株式会社 内  
Saitama (JP).

[続葉有]

(54) Title: GLASS BOTTLE INSPECTION DEVICE

(54) 発明の名称: ガラス壺の検査装置



(A)...ROTATIONAL ANGLE

(57) Abstract: A glass bottle inspection device capable of detecting a defect at a predetermined position of a mouth part or the like of a glass bottle by picking up an image thereof. The glass bottle inspection device detects a defect of the glass bottle through the image processing by illuminating the glass bottle (2), and picking up the light from the glass bottle while rotating the glass bottle. The glass bottle inspection device comprises an illumination (7) disposed at a predetermined position with respect to the glass bottle, a plurality of CCD cameras (11-20) which are disposed around the glass bottle to pick up the images of particular parts of the glass bottle, an angle detecting means (10) for detecting the rotational angle to the reference position of the glass bottle, and an image processor (8) for processing the image obtained by the CCD cameras. The image processor records the information on the rotational angle detected by the angle detecting means correlated with the image picked up by each CCD camera.

(57) 要約: 本発明は、ガラス壺の壺口部等の特定位置にある欠陥を撮像により検出することができるガラス壺の検査装置に関する。本発明のガラス壺の検査装置は、ガラス壺(2)を照明しガラス壺を回転させつつガラス壺からの光を撮影して画像処理によりガラス壺の欠陥を検出する検査装置において、ガラス壺に対して所定の位置に配置され

[続葉有]



(74) 代理人: 渡邊 勇, 外(WATANABE, Isamu et al.); 〒160-0023 東京都 新宿区 西新宿 7 丁目 5 番 8 号 GOWA 西新宿 4 階 Tokyo (JP).

(81) 指定国 (国内): AE, AG, AL, AM, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BR, BY, BZ, CA, CH, CN, CO, CR, CU, CZ, DE, DK, DM, DZ, EC, EE, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, HR, HU, ID, IL, IN, IS, JP, KE, KG, KP, KR, KZ, LC, LK, LR, LS, LT, LU, LV, MA, MD, MG, MK, MN, MW, MX, MZ, NO, NZ, OM, PH, PL, PT, RO, RU, SD, SE, SG, SI, SK, SL, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG, US, UZ, VC, VN, YU, ZA, ZM, ZW.

(84) 指定国 (広域): ARIPO 特許 (GH, GM, KE, LS, MW, MZ, SD, SL, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), ユーラシア特許 (AM, AZ, BY, KG, KZ, MD, RU, TJ, TM), ヨーロッパ特許 (AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, IE, IT, LU, MC, NL, PT, SE, SK, TR), OAPI 特許 (BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, ML, MR, NE, SN, TD, TG).

添付公開書類:

— 国際調査報告書

2 文字コード及び他の略語については、定期発行される各 PCT ガゼットの巻頭に掲載されている「コードと略語のガイダンスノート」を参照。

た照明 (7) と、ガラス壺の周囲に配置されガラス壺の特定部位を撮影する複数の CCD カメラ (11~20) と、ガラス壺の基準位置に対する回転角度を検出する角度検出手段 (10) と、CCD カメラにより得られた画像を処理する画像処理装置 (8) とを備え、前記画像処理装置は、前記角度検出手段により検出された回転角度情報を各 CCD カメラにより撮影された画像に対応させて記録しておく。

## 明 細 書

## ガラス壺の検査装置

## 技術分野

本発明は、ガラス壺の検査装置に係り、特にガラス壺の壺口部等の特定位置にある欠陥を撮像により検出することができるガラス壺の検査装置に関するものである。

## 背景技術

ガラス壺の製造に際して、壺口部の肉厚内にひび割れのような亀裂（クラック）が入ることがあり、この亀裂はビリと称されている。壺口部にビリが発生する箇所はある程度限られていて、代表的には壺口の天面付近に発生するロビリ、壺口のねじ山部に発生するねじビリ、壺口の首部に発生する首ビリがある。またビリには亀裂の方向によって、縦方向（略垂直方向）に延びる縦ビリ、横方向（略水平方向）に延びる横ビリ、斜め方向に延びる斜めビリがある。

上述したビリはガラス壺の破損の原因になるため壺口部を撮像することによりビリの有無を検出し、ビリがあるガラス壺を不良壺として排除するようにしている。

従来から、ガラス壺の壺口部を撮像してビリの有無を自動的に検査するガラス壺のビリ検査装置が知られている。このビリ検査装置は、ガラス壺の壺口部の周囲を囲むように配設された複数対の投光器と受光器とから構成されており、複数対の投光器と受光器とは、検査対象のガラス壺の壺口部に対してそれぞれ最適な位置に調整され配置関係にある。そして、各対をなす投光器と受光器とによりガラス壺からの反射光を受光し得られた信号を処理し、壺口部のビリを検出するようにしている。この場合、投光器からの投光は壺口部に入射し、ビ

リがある場合にはビリの亀裂面で反射して明るく光るため、この反射光を投光器と対をなす受光器で受光して所定値以上の明るさを有する部分があるか否かで壘口部のビリを検出している。

上述した従来のビリ検査装置は、ガラス壘の壘口部のビリを検査するために、複数の検査ステーションを備えており、検査用のスターホイールはガラス壘を保持して円周上を搬送して複数の検査ステーションでガラス壘をインデックス（回転割出し）するようになっている。そして、複数の検査ステーションでは、ガラス壘を自転させつつ、それぞれ口ビリ、ねじビリ、首ビリ等の欠陥毎に専用に検査するようになっている。

上述した従来のビリ検査装置は、複数の検査ステーションを備え、各検査ステーション毎に複数対の投光器と受光器とを配置するという構成を採用しているため、検査対象であるガラス壘の品種が変更される型替え時には、各検査ステーション毎に複数対の投光器と受光器の配置関係を再調整しなければならないという問題点がある。すなわち、各検査ステーションにおける複数対の投光器と受光器の角度および高さを再調整するとともに受光器の感度等も再調整しなければならないという問題点がある。

また、壘口部にねじ山部を有したガラス壘においては、ねじ山部は複雑な曲面を有しているためにこのねじ山部においてビリと同様の反射光がある場合が多いので、このねじ山部がある領域から反射光があってもビリとは判定しないように処理している。そのため、ねじ山部及びねじ山部の上下の領域にビリがあっても検出されない。さらに、壘の合わせ目部分も縦方向に連続している曲面になっているためにこの部分においても、ビリと同様の反射光がある場合が多いため、この部分についても、ねじ山部と同様の処理を行っているため、この壘の合わせ目部分及びその周囲の領域にビリがあっても検出されない。すなわち、ガラス壘の特定部分では、CCDカメラで撮影した画像は、

正常なガラス壺であっても、欠陥があるガラス壺と同様な画像になってしまい、良壺と不良壺とを識別できないという問題点がある。また壺の成形時に生ずるねじ山部等における成形不良については、従来、検出が困難であった。

#### 発明の開示

本発明は、上述の事情に鑑みなされたもので、検査対象であるガラス壺の品種が変更される型替え時において投光器と受光器の配置の配置を再調整する必要がなく、ねじ山部の上下の領域にある欠陥や壺の合わせ目部分の周囲にある欠陥等のガラス壺の特定位置にある欠陥を検出することができるとともに壺（特にねじ山部）における成形不良を検出することができるガラス壺の検査装置を提供することを目的とする。

上述した目的を達成するために、本発明の１態様は、ガラス壺を照明しガラス壺を回転させつつガラス壺からの光を撮影して画像処理によりガラス壺の欠陥を検出する検査装置において、ガラス壺に対して所定の位置に配置された照明と、ガラス壺の周囲に配置されガラス壺の特定部位を撮影する複数のＣＣＤカメラと、ガラス壺の基準位置に対する回転角度を検出する角度検出手段と、ＣＣＤカメラにより得られた画像を処理する画像処理装置とを備え、前記画像処理装置は、前記角度検出手段により検出された回転角度情報を各ＣＣＤカメラにより撮影された画像に対応させて記録しておくことを特徴とするものである。

本発明によれば、ガラス壺に対して所定の位置に設置された照明からの光は、回転しているガラス壺に入射し、ガラス壺の特定部位（たとえば壺口部）を透過した透過光又はガラス壺の特定部位（たとえば壺口部）から反射した反射光を複数のＣＣＤカメラにより撮影する。一方、回転しているガラス壺の基準位置に対する回転角度は角度検出

手段により検出する。そして、前記角度検出手段により検出された回転角度情報を各ＣＣＤカメラにより撮影された画像と対応させて所定の場所、たとえば当該画像中に記録しておく。したがって、本発明によれば、各ＣＣＤカメラにより撮影した画像は、ガラス壘の基準位置に対して何度の撮影角度のものを知ることができる。

本発明の好ましい一態様は、前記回転角度情報は各ＣＣＤカメラにより撮影された画像中に書き込まれていることを特徴としている。

本発明の好ましい一態様は、前記画像処理装置は、前記回転角度情報を有した画像と予め作成され前記角度に対応した基準画像とを比較してガラス壘の特定部位にある欠陥を検出することを特徴としている。

本発明によれば、予め角度毎に基準画像を作成しておき、検査対象のガラス壘を撮影して得られた角度情報を有した実際の画像と前記基準画像とを比較することにより、ガラス壘の特定部位にある欠陥を検出することができる。したがって、欠陥がないガラス壘（良品壘）の画像に基づいて角度毎に基準画像を作成しておけば、得られた実際の角度毎の画像がこの基準画像と異なった領域があるか否かを判定することで、ガラス壘の特定部位の欠陥を検出することができる。

本発明の好ましい一態様は、前記基準画像は、予めガラス壘を撮影した画像のうち欠陥がないガラス壘の画像に基づいて作成されることを特徴としている。

本発明の好ましい一態様は、金型情報を各ＣＣＤカメラにより撮影された画像に対応させて記録しておくことを特徴としている。

本発明の好ましい一態様は、製造番号、製造ライン、製造日時等の製造に関連した情報を各ＣＣＤカメラにより撮影された画像に対応させて記録しておくことを特徴としている。

本発明の好ましい一態様は、検査結果を各ＣＣＤカメラにより撮影された画像に対応させて記録しておくことを特徴としている。

## 図面の簡単な説明

図 1 は、本発明の第 1 の実施形態における検査装置を示す縦断面図である。

図 2 は、図 1 に示す検査装置の半球体の平面図である。

図 3 は、本発明の第 1 の実施形態における照明からの光の挙動を示す模式図である。

図 4 は、本発明の第 1 の実施形態における検査装置の画像処理装置と CCD カメラとの関係を示す模式図である。

図 5 は、角度情報と金型番号とが書き込まれた画像の一例を示す模式図である。

図 6 は、サンプルとなるガラス壘の画像を示す模式図である。

図 7 は、画素の明るさの分布を示す度数分布である。

図 8 は、良品のガラス壘の画像を示す模式図である。

図 9 は、ある特定の行における画素の明るさの分布を示すグラフ図である。

図 10 は、検査すべきガラス壘の画像における各画素の明るさ分布とテンプレートとの関係を示す図である。

図 11 A は明テンプレートを示す模式図であり、図 11 B は暗テンプレートを示す模式図である。

図 12 A は図 11 A に示す明テンプレートの各数値に基づいて画像化した明テンプレート画像を示し、図 12 B は図 11 B に示す暗テンプレートの各数値に基づいて画像化した暗テンプレート画像を示す。

図 13 は、本発明の第 2 の実施形態における検査装置の主要部を示す平面図である。

図 14 は、図 13 の A-A 線断面図である。

図 15 は、図 13 の B-B 線断面図である。

図 1 6 は、本発明の第 2 の実施形態における照明からの光の挙動を示す模式図である。

図 1 7 は、本発明の第 2 の実施形態における検査装置の画像処理装置と CCD カメラとの関係を示す模式図である。

発明を実施するための最良の形態

以下、本発明に係るガラス壘の検査装置の実施態様を図 1 乃至図 1 7 を参照して説明する。本発明のガラス壘の検査装置は、検査すべきガラス壘の特定部位として壘口部の場合を説明し、検査すべき欠陥が壘口部におけるバリ又はねじ山部等における成形不良である場合を説明する。

検査対象となるガラス壘は、検査用のスターホイール（図示せず）に保持され、スターホイールの円周上の搬送経路に沿って搬送される。このスターホイールの円周上の搬送経路の途中の 1 つのステーション（第 1 検査ステーション）に、本発明に係るガラス壘の検査装置が配置されている。この第 1 検査ステーションにおいて、スターホイールにより搬送されるガラス壘がインデックス（回転割出し）され、本発明に係るガラス壘の検査装置によって壘口部におけるバリ又はねじ山部等における成形不良が検出される。

図 1 は、本発明の第 1 の実施形態におけるガラス壘の検査装置を示す縦断面図である。図 1 に示すように、検査装置は、回転自在な回転台 1 に載置されたガラス壘 2 の壘口部 3 を覆うように配置された半球体 4 と、半球体 4 を支持する支柱 5 とを備えている。この半球体 4 の中心 O は、回転台 1 に載置されたガラス壘 2 の壘口部 3 と略一致するようになっている。半球体 4 は、上下動可能な摺動部材 6 を介して支柱 5 に取り付けられており、支柱 5 に対して上下動自在に構成されている。

図 2 は、図 1 に示す半球体 4 の平面図である。図 1 および図 2 に示



すように、半球体 4 の頂部、すなわち回転台 1 上のガラス壘 2 の壘口部 3 の天面の上方には、回転台 1 上のガラス壘 2 の壘口内に光を照射する照明 7 が設置されている。また、半球体 4 には、ガラス壘 2 の壘口部 3 を取り囲むように複数の CCD カメラ 10～20 が配置されている。これらの CCD カメラ 10～20 の光軸は、半球体 4 の中心 O（ガラス壘 2 の壘口部 3）から放射状に伸びる線上にある。

本実施形態においては、合計で 11 台の CCD カメラが配置されており、これらのうち 1 台のカメラ 10 は、回転台 1 に載置されたガラス壘 2 の壘口部 3 のねじ山を撮影してガラス壘 2 の所定の基準位置に対する回転角度を検出する角度検出専用カメラとなっている。図 1 に示すように、角度検出専用カメラ 10 は、その光軸の仰角が  $0^{\circ}$  となるように配置されており、ガラス壘 2 の壘口部 3 のねじ山を水平方向から撮影するようになっている。

角度検出専用カメラ 10 以外のカメラ 11～20 は、壘口部 3 を様々な角度から撮影して壘口部 3 のビリを検査する検査用 CCD カメラとなっている。本実施形態においては、各カメラの光軸の水平面への投射と角度検出専用カメラ 10 の光軸とのなす角が、 $25^{\circ}$ （第 1 検査用 CCD カメラ 11、第 2 検査用 CCD カメラ 12）、 $59.5^{\circ}$ （第 3 検査用 CCD カメラ 13）、 $140^{\circ}$ （第 4 検査用 CCD カメラ 14、第 5 検査用 CCD カメラ 15）、 $185^{\circ}$ （第 6 検査用 CCD カメラ 16）、 $220^{\circ}$ （第 7 検査用 CCD カメラ 17）、 $260^{\circ}$ （第 8 検査用 CCD カメラ 18）、 $296.5^{\circ}$ （第 9 検査用 CCD カメラ 19）、 $326^{\circ}$ （第 10 検査用 CCD カメラ 20）となるような位置に検査用 CCD カメラ 11～20 がそれぞれ配置されている。

また、第 1 検査用 CCD カメラ 11 の光軸の仰角は  $30^{\circ}$ 、第 2 検査用 CCD カメラ 12 は  $0^{\circ}$ 、第 4 検査用 CCD カメラ 14 は  $55^{\circ}$ 、第 5 検査用 CCD カメラ 15 は  $15^{\circ}$ 、第 6 検査用 CCD カメラ 16

は $45^{\circ}$ 、第7検査用CCDカメラ17は $20^{\circ}$ 、第8検査用CCDカメラ18は $35^{\circ}$ 、第10検査用CCDカメラ20は $25^{\circ}$ となっている。第3検査用CCDカメラ13および第9検査用CCDカメラ19は、半球体4の面上を上下に移動できるように構成されており、その光軸の仰角を自由に設定できるようになっている。

本実施形態において使用される各CCDカメラ10～20の画素数は $64 \times 64$ であり、0.4ミリ秒毎に1枚の画像を撮影することができるようになっている。例えば、1分間に300本のガラス壘を検査する場合、1本のガラス壘に対する処理時間は200ミリ秒となるが、この処理時間のうち100ミリ秒の間だけガラス壘の撮影をする場合には、1本のガラス壘に対して最大で250枚( $=100/0.4$ )の画像を撮影することができる。ここで、検査装置によりガラス壘2の壘口部3の検査を行なっている間は、回転台1は回転しており、ガラス壘2を回転させた状態で各CCDカメラ10～20により同時にガラス壘2を撮影する。このように、ガラス壘2を回転させながら、ガラス壘2の撮影を繰り返し行なうことで、ガラス壘2の壘口部3を全周に亘って撮影することができる。

ここで、ガラス壘2の上方に設置された照明7からの光はガラス壘2の壘口内に入射し、図3に示すように、一部の光 $L_A$ は壘口部3の内周面から壘口部3に入射する。壘口部3の内部にビリCがあった場合、この光 $L_A$ は壘口部3の内部のビリCの亀裂面で反射し、この反射光 $L_B$ は壘口部3の内部を透過して上述した検査用CCDカメラ11～20により撮影される。ビリCの亀裂面で反射した光 $L_B$ は、他の部分を透過した光よりも明るく、そのため、CCDカメラで撮影した画像中では、ビリCに相当する部分は他の部分より明るい領域となる。検査装置に設けられた画像処理装置は、上述したCCDカメラ10～20により得られた画像からこの明るい領域を検出し、これをビリであると判定する。一方、壘口部3の内部にビリCがない場合には、

前記一部の光 $L_A$ は壘口部3の内周面から壘口部3に入射してそのまま壘口部3を透過する。この場合、ねじ山部等において成形不良があると、この成形不良部分からの光は、対応するCCDカメラには入射しない方向に散乱することになり、正常に成形されたねじ山部の画像と比べてうす暗くぼんやりとした画像となるため、この成形不良の欠陥を検出できる。

図4は、この画像処理装置と各CCDカメラ10～20との関係を示す模式図である。図4に示すように、画像処理装置7は、それぞれのCCDカメラ10～20に対応して演算ボード30～40を備えており、これらの演算ボード30～40は対応するCCDカメラ10～20にそれぞれ接続されている。

角度検出専用カメラ10が接続された角度検出用演算ボード30には、予めガラス壘2のねじ山の螺旋の高さ位置と所定の基準位置に対するガラス壘2の回転角度との関係が記憶されている。角度検出用演算ボード30は、角度検出専用カメラ10により得られた画像からねじ山の螺旋の高さ位置を検出し、このねじ山の螺旋の高さ位置から前記関係に基づいて基準位置に対する撮影時のガラス壘2の回転角度を検出する。検出されたガラス壘2の回転角度の信号は、各検査用CCDカメラ11～20に接続された演算ボード31～40に送られるようになっている。このように、角度検出専用カメラ10および角度検出用演算ボード30は、基準位置に対する撮影時のガラス壘の回転角度を検出する角度検出手段を構成している。

上述したように、各検査用CCDカメラ11～20に接続された演算ボード31～40には、前記角度検出用演算ボード30から送られたガラス壘2の回転角度が送られ、各検査用CCDカメラ11～20により撮影された各画像には、この回転角度が回転角度情報として書き込まれる。

次に、前述のように構成されたガラス壘の検査装置の作用を図1乃

至図 4 を参照して説明する。

上述したように、照明 7 からの拡散光は、回転台 1 に載置されたガラス壘 2 の壘口部 3 の上方から壘口内に入射する。壘口内に入射した拡散光は、放射状に拡散して壘口部 3 を透過する。そして、壘口部 3 を放射状に透過した透過光は、壘口部 3 の周囲に配置された全ての CCD カメラ（11 個の CCD カメラ）10～20 により同時に撮影される。このとき、1 個の CCD カメラは、上述したように、角度検出専用カメラになっており、この角度検出専用カメラ 10 は壘口部 3 のねじ山を撮影することにより、基準位置に対する撮影時のガラス壘の回転角度を検出することができる。ねじ山の螺旋は 1 回転すると 1 ピッチ分だけ高さ位置が変化するため、予めねじ山の螺旋の高さ位置と基準位置に対する回転角度との関係を角度検出専用カメラ 10 の演算ボード 30 に記憶させておけば、角度検出専用カメラ 10 は撮影時の基準位置に対する角度を検出することができる。この基準位置としては、例えば、ねじ山の始まりである始端を基準位置（0°）とすればよい。

前記角度検出専用カメラ 10 を基準とすれば、この角度検出専用カメラ 10 に対する各検査用 CCD カメラ 11～20 の相対位置は予め定まっているため、角度検出専用カメラ 10 の演算ボード 30 により検出された回転角度は、基準位置を相対的にずらして考えることで、各検査用 CCD カメラ 11～20 が壘口部 3 を撮影したときの回転角度としても用いることができる。このため、本実施形態では、各検査用 CCD カメラ 11～20 により撮影された各画像には、角度検出専用カメラ 10 の角度検出用演算ボード 30 から送られた回転角度が書き込まれている。

回転台 1 によってガラス壘 2 を回転させながら、壘口部 3 を透過した透過光を所定時間毎に撮影し多数の画像を得る。そして、全ての画像には上述した撮影時の角度情報が書き込まれている。

一方、ガラス壘成形機は多数の金型を備えており、これら金型を用いて多数の壘を同時成形することが行なわれている。成形されたガラス壘の性状（肉厚や微妙な形状等）は金型に大いに依存していることが知られている。また、ガラス壘の壘口部のビリの発生も金型に依存する。そのため、本発明の検査装置で得た画像中には、ガラス壘がどの金型で成形されたかがわかる金型番号の情報も書き込まれている。金型番号はガラス壘の壘底に形成された凸状の符号を読み取る金型番号読取り装置により検出できるものであり、金型番号読取り装置からの信号は各検査用CCDカメラ11～20の演算ボード31～40に入力され、各画像中に金型番号が書き込まれるようになっている。また、各画像中に製造番号等の製造に関連した情報が書き込まれるようになっている。図5は、上述のようにして得られた回転角度情報と金型番号とが書き込まれた画像の一例を示す模式図である。なお、検査結果、例えばガラス壘の良否を各画像中に書き込んでもよい。

次に、角度情報と金型番号等が書き込まれた各画像と、ガラス壘の検査前に予め作成してあったテンプレートと称される基準画像とを比較し、ガラス壘の壘口部にビリがあるか否かを検査する。この場合、基準画像（テンプレート）は角度毎および金型番号毎に用意されており、各検査用CCDカメラで得られた画像中に書き込まれた角度情報および金型番号と対応した基準画像が選定されて、この選定された基準画像と検査対象のガラス壘の画像とが比較される。

次に、基準画像（テンプレート）の作成方法について説明する。

基準画像（以下、適宜テンプレートという）を作成する工程は、大きく分けて3つの工程から構成される。すなわち、テンプレートの作成に使用される複数のガラス壘を各CCDカメラにて撮影する撮影工程、撮影工程によって撮影された画像群の中から不良品のガラス壘の画像を排除して良品のガラス壘の画像を選別する画像選別工程、そして、画像選別工程により選別された画像に基づいてテンプレートを

作成する画像作成工程である。以下、各工程について順に説明する。

(1) 撮影工程

本実施形態において実施される撮影工程の基礎データは次の通りである。

- ①サンプルに使用されるガラス壘の本数 100本
- ②金型番号M1～M8
- ③角度A1～A8 (A1 : 0～45°、A2 : 45～90°、・・・、A8 : 315～360°)
- ④ガラス壘1本当たりの撮影枚数 100枚

サンプルとなる100本のガラス壘は検査用のスターホイールにより検査ステーションに搬送され、検査ステーションに備えられている第1乃至第10検査用CCDカメラ11～20にて撮影される。撮影された画像は、各検査用CCDカメラ11～20の演算ユニット30～40に接続されたコンピュータ42(図4参照)に送られ、これらの画像に基づいて以下に述べる工程がコンピュータ42により行われる。

以下、第1検査用CCDカメラ11、金型番号M1、角度A1に対応したテンプレートを作成する例について説明する。

上述のように、1本のガラス壘に対して100枚の画像が撮影されるので、100本のガラス壘に対して合計10,000枚の画像が第1検査用CCDカメラ11により撮影される。100本のガラス壘のうち、金型番号M1により成形されたガラス壘が3本である場合、この金型番号M1によって成形されたガラス壘の画像数は3本×100枚=300枚である。したがって、まず、金型番号M1により成形されたガラス壘の画像300枚が10,000枚の中から抽出される。さらに、この300枚の画像の中から、角度A1において撮影された画像が抽出される。本実施形態では、角度A1において35枚の画像が撮影されるようになっている。したがって、金型番号M1、角度A

1 に対応したテンプレートの作成には 3 5 枚の画像が選定される。

## (2) 画像選別工程

基準画像となるテンプレートを作成する際に、サンプルとして使用される複数のガラス壘の中に不良品が含まれていると、ビリに基づく光を含んだ形のテンプレートが作成されることになる。このように、本来、光るべきでない部位からの明るい光を含んだ画像に基づいてテンプレートが作成されてしまうと、その部位にビリが存在するガラス壘を不良品と判断することができなくなってしまう。このような理由から、テンプレートを作成する前工程として、テンプレートに使用される複数の画像から不良品のガラス壘の画像を排除する作業が行われる。

画像選別工程では、撮影工程により選定された複数の画像に基づいて、画像を構成する画素毎の明るさの分布を示す度数分布が作成される。図 6 は、サンプルとなるガラス壘の画像を示す模式図である。図 7 は、画素の明るさの分布を示す度数分布である。図 6 において符号 5 0 は明部を示す。図 7 において、度数分布の縦軸は画素の個数を表し、横軸は明るさ (0 ~ 2 5 5) を表す。

図 6 に示すように、各 CCD カメラ 1 1 ~ 2 0 の画像は縦 6 4 個 × 横 6 4 個の画素群から構成されている。この画素数は適宜調整することができる。この例の場合、1 枚の画像は 6 4 × 6 4 の画素に分解することができる。そして、分解された画素群の中から 1 行 1 列目の画素が画像ごとにグラフ上にプロットされる。このようにして 1 行 1 列目の画素が 3 5 枚の画像についてグラフ上に順次プロットされると、図 7 に示すような、1 行 1 列目の画素の明るさの分布を表す度数分布を得ることができる。この度数分布は 1 行 1 列目から 6 4 行 6 4 列目まで作成される。

次に、得られた度数分布毎に明るさのばらつき度合いを示す標準偏差  $\sigma$  が計算される。この標準偏差  $\sigma$  は一般的な統計的手法により求め

られる。そして、例えば、 $\pm 2\sigma$ の範囲内に画素の明るさが分布する場合は良品のガラス壘の画像と判断されるように検出基準を設定する。サンプルとなるガラス壘が総て良品である場合には、総ての画素の明るさはほぼ平均値X付近に分布することになる。したがって、図7に示すように、総ての画素は $\pm 2\sigma$ の範囲内に存在することになる。この場合、画像は排除されず、35枚の総ての画像がテンプレート作成に使用される。

一方、あるガラス壘にビリが存在する場合、このビリの存在を示す画像の部位60は極端に明るくなる（図6参照）。そうすると、度数分布には、図7に示すように、この部位60に対応する明るさの画素の個数61が $+2\sigma$ の右側の領域にプロットされることになる。そして、このような画素を有する画像にはビリが撮影されていると判断される。また同様に、極端に暗い部位がある場合は、この部位に対応する明るさの画素の個数は $-2\sigma$ の左側の領域にプロットされることになる。そして、このような画素を有する画像には成形不良のねじ山部等が撮影されていると判断される。そして、これらの画像はテンプレートの作成に使用される画像から排除される。なお、本実施形態では統計学的手法を用いて画像選別工程を行っているが、これに限らず、排除すべき画像を特定できるものであれば他の手法を用いてもよい。例えば、撮影工程により得られた複数の画像を金型別、角度別にディスプレイ上に表示し、オペレータがディスプレイ上の画像を目視することにより不良品のガラス壘の画像を選別してもよい。

### （3）画像作成工程

画像作成工程では、上述した画像選別工程により選別された複数の画像に基づいて、テンプレートとなる基準画像が作成される。この画像作成工程について図8乃至図10を参照して説明する。図8は良品のガラス壘の画像を示す模式図である。図9は、ある特定の行における画素の明るさの分布を示すグラフ図である。図10は検査すべきガ



ラス塩の画像の各画素の明るさ分布とテンプレートとの関係を示す図である。

本実施形態におけるテンプレートは、画像の画素行ごとに作成される。まず、ある画素行を特定する。例えば、図 8 において、第 3 行を特定したとする。次に、この特定した画素行を列方向（図 8 の横方向、1、2、3・・・64 の方向）に走査して、各画素が有する明るさをグラフに表す。具体的には、画素の明るさ度合いを縦軸とし、画素の列番号を横軸として、特定した画素行上の各画素をグラフ上にプロットしていく。図 8 に示すように、第 3 行の画素は暗部 70 の領域に位置するため、この第 3 行の各画素をグラフ上にプロットしたときに描かれる線は、ほぼ明るさ 0 付近に位置する直線となる。

一方、例えば、第 10 行の画素を特定した場合、この行の各画素をプロットしたときに描かれる線は図 9 に示す T1 のようになる。即ち、第 10 行では、ねじ山部からの光によって形成された明部 50 が走査されるので、この明部 50 に対応する画素は高い明るさ度合いを示すことになる。

さらに、総ての画像について、同一行の各画素が同一グラフ上にプロットされる。つまり、本実施形態では、35 枚の画像がテンプレートの作成に使用されるので、図 9 に示すように、35 本の線群（図 9 では 4 本の線 T1～T4 のみを示す）からなる明るさの分布図が作成される。このようにして、1 行から 64 行までの総ての行について明るさの分布図が作成される。

そして、これらの線群によって画定された最大領域がテンプレートとすべき領域となる。即ち、図 10 に示すように、列ごとの最大値（最大の明るさ）を示す点を結んで得られる線を明テンプレートライン  $T_{max}$  とし、列ごとの最小値（最小の明るさ）を示す点を結んで得られる線を暗テンプレートライン  $T_{min}$  とする。そして、明テンプレートライン  $T_{max}$  と暗テンプレートライン  $T_{min}$  とによって囲

まれた領域が求めるべき基準画像（テンプレート）となる。つまり、明テンプレートライン $T_{max}$ と暗テンプレートライン $T_{min}$ の間には、最大の明るさと最小の明るさの間の範囲が列方向に連続して形成される。このようにして、金型番号 $M1$ 、角度 $A1$ において、64個のテンプレートが作成される。

このようなテンプレートの作成作業は、金型番号 $M1 \sim M20$ 、角度 $A1 \sim A8$ について行われるので、 $64 \times 20 \times 8 = 10,240$ 個のテンプレートが第1検査用CCDカメラ11に対して与えられる。つまり、それぞれの検査用CCDカメラ11～20は、金型、角度、画素行ごとのテンプレートを有することになる。上述したように、ガラス壘の性状やビリの発生具合などは金型に大きく依存するため、各金型に対応したテンプレートを作成することによってビリ又はねじ山部等における成形不良の検出精度を高めることができる。

次に、上述の方法で得られた基準画像（テンプレート）と検査対象のガラス壘から得られた画像とを比較して壘口部におけるビリ又はねじ山部等における成形不良があるか否かを判定する方法について説明する。

まず、画像に付与された角度情報や金型番号などの各種情報に基づいて、検査対象となる画像と同一の条件（金型、角度など）の下で作成されたテンプレートが比較対象として選定される。次に、検査すべきガラス壘の画像が画素行ごとにテンプレートと比較される。具体的には、ある特定の画素行における列方向の明るさ分布を示す線がテンプレートと比較される。そして、図10に示すように、検査すべきガラス壘の明るさ度合いを示す線 $S1$ がテンプレートの良品領域（明テンプレートライン $T_{max}$ と暗テンプレートライン $T_{min}$ によって囲まれた領域）内に総て存在すれば、このガラス壘は良品と判定される。

一方、符号 $S2$ に示すように、線の一部がテンプレートの良品領域

からはみ出す場合、このガラス壘は不良品と判断される。そして、総ての画素行をテンプレートと比較したときに少なくとも1つの行において不良品と判定された場合には、このガラス壘には、壘口部においてビリ又はねじ山部等において成形不良が存在すると判定される。

このような検査は各角度A1～A8において行われるので、例えば、角度A1においてビリ又は成形不良が存在しないと判断された場合であっても、角度A2においてビリ又は成形不良が存在すると判断されることもある。本実施形態では、複数の角度（A1～A8）においてビリ又は成形不良の検出が行われるため、従来の検査装置に比べてビリ又は成形不良の検査精度を高めることができる。

上述のように作成された64個のテンプレートは、さらに、2次元（平面的）な2枚の明テンプレート及び暗テンプレートに集約することができる。図11Aは明テンプレートを示す模式図であり、図11Bは暗テンプレートを示す模式図である。以下、図10及び図11Aを参照して明テンプレートの作成工程を説明する。

図10に示すように、ある特定の行の明テンプレートライン $T_{max}$ が有する明るさ度合いは、列ごとに0～255の範囲内で数値化することができる。そして、これらの明るさ度合いを示す各数値を、図11Aに示す64行×64列の区画からなる表の対応する行にプロットする。例えば、 $n$ 行の明テンプレートライン $T_{max}$ の $m$ 列が有する明るさ度合いを示す数値は、表の $n$ 行 $m$ 列に位置する区画にプロットされる。ここで、図11Aでは、0～255の明るさ度合いを16進法で表している。

1行から64行までの明テンプレートライン $T_{max}$ の明るさ度合いが総て表にプロットされると、最終的に、図11Aに示すような1枚の明テンプレートが作成される。図11Bに示す暗テンプレートも、明テンプレートと同様の工程により暗テンプレートライン $T_{min}$ に基づいて作成される。このようにして得られた明テンプレート及

び暗テンプレートによって、基準画像を構成する各画素の最大の明るさと最小の明るさの範囲が決定される。すなわち、図 1 1 A 及び図 1 1 B に示す例では、 $n$  行  $m$  列に位置する画素についての最小の明るさと最大の明るさの範囲は 0 2 から 0 8 までの範囲となる。なお、図 1 2 A は図 1 1 A に示す明テンプレートの各数値に基づいて画像化した明テンプレート画像を示し、図 1 2 B は図 1 1 B に示す暗テンプレートの各数値に基づいて画像化した暗テンプレート画像を示す。

上述した説明においては、二次元的（平面的）な 2 枚の明テンプレート及び暗テンプレートを作成するに際して、行毎に各画素が有する明るさを数値化する例を説明したが、行毎にではなく各画素毎に各画素の明るさの度合いを数値化することによっても二次元的な 2 枚の明テンプレート及び暗テンプレートを作成することができる。

次に、上記工程により得られた 2 枚の明テンプレート及び暗テンプレートを用いて検査対象となるガラス壘に壘口部におけるビリ又はねじ山部等における成形不良があるか否かを判定する方法について説明する。まず、検査対象となるガラス壘の画像の特定の行が列方向（横方向）に走査され、その行が持つ各画素の明るさが数値化される。次に、その行の 1 列から 6 4 列までの各画素の明るさが、明テンプレート及び暗テンプレートによって決定された最大の明るさと最小の明るさの範囲（以下、良品範囲という）内に存在するか否か判断される。この工程は 1 行から 6 4 行までの総ての行について行われる。

そして、検査対象となる画像を構成する総ての画素の明るさが良品範囲内に存在すれば、ガラス壘には壘口部におけるビリまたはねじ山部等における成形不良が存在しないと判定される。一方、明るさが良品範囲から許容値以上外れた画素が規定数以上存在すれば、その画像は不良品のガラス壘の画像と判断され、そのガラス壘には壘口部におけるビリまたはねじ山部等における成形不良が存在すると判定される。なお、不良品の判断基準となる良品範囲からの許容値および画素

の個数の規定値は、達成すべき検査精度に応じて設定することができる。例えば、ある画像中の隣接する所定個数の画素が良品範囲外の明るさを有する場合には、その画像を不良品のガラス壺の画像と判断するようにしてもよい。

図 1 乃至図 1 2 A, 1 2 B に示す実施形態においては、ガラス壺の壺口内部を照明し、壺口部を透過した透過光からビリ又は成形不良を検出するように構成している。この構成によれば、横方向に延びる横ビリや斜めに延びる斜めビリは完全に検出できる。また垂直方向に延びる縦ビリについても大部分のものは検出できるが、縦ビリの亀裂面が壺の軸心から半径方向に延びる方向と完全に一致している場合には、壺口部を透過する透過光は亀裂面に平行に進行していくために縦ビリを検出できない可能性がある。そのため、第 2 の実施形態においては、スターホイールの円周上の搬送経路の途中に第 2 検査ステーションを設け、この第 2 検査ステーションに反射光で縦ビリを検出するガラス壺の検査装置を配置している。なお、第 2 の実施形態においても、図 1 乃至図 1 2 A, 1 2 B に示す透過光を用いた検査装置を第 1 検査ステーションに設置していることは勿論である。

次に、縦ビリを検出するガラス壺の検査装置を図 1 3 乃至図 1 6 を参照して説明する。

図 1 3 は縦ビリを検出する検査装置の主要部を示す平面図、図 1 4 は図 1 3 の A-A 線断面図、図 1 5 は図 1 3 の B-B 線断面図である。図 1 3 乃至図 1 5 に示すように、この検査装置は、ガラス壺 2 の壺口部 3 を覆うように配置された半球体 1 0 4 を備えている。この半球体 1 0 4 の中心 O は、ガラス壺 2 の壺口部 3 と略一致するようになっている。半球体 1 0 4 の側部、すなわちガラス壺 2 の壺口部 3 の側方には、ガラス壺 2 の壺口部 3 に光を照射する第 1 の照明 1 0 7 a が設置されている。また、半球体 1 0 4 には、ガラス壺 2 の壺口部 3 を取り囲むように複数の CCD カメラ 1 1 0 ~ 1 1 9 が配置されている。こ

これらのCCDカメラ110～119の光軸は、半球体104の中心O（ガラス壘2の壘口部3）から放射状に伸びる線上にある。

本実施形態においては、合計で10台のCCDカメラが配置されており、これらのうち1台のカメラ110は、ガラス壘2の壘口部3のねじ山を撮影してガラス壘2の回転角度を検出する角度検出専用カメラとなっている。図15に示すように、角度検出専用カメラ110は、その光軸の仰角が $0^{\circ}$ となるように配置されており、ガラス壘2の壘口部3のねじ山を水平方向から撮影するようになっている。半球体104の角度検出専用カメラ110に対向する側面には第2の照明107bが配置されており、この第2の照明107bによりガラス壘2の壘口部3のねじ山を照明するようになっている。この第2の照明107bから発される光は赤外光となっており、第1の照明107aから発される光と干渉しないようになっている。また、角度検出専用カメラ110は、第2の照明107bから発された赤外光のみを受光するようになっている。

角度検出専用カメラ110以外のカメラ111～119は、壘口部3を様々な角度から撮影して壘口部3のビリを検査する検査用CCDカメラとなっている。本実施形態においては、各カメラの光軸の水平面への投射と角度検出専用カメラ110の光軸とのなす角が、 $90^{\circ}$ （第1検査用CCDカメラ111）、 $130^{\circ}$ （第2検査用CCDカメラ112）、 $150^{\circ}$ （第3検査用CCDカメラ113）、 $180^{\circ}$ （第4検査用CCDカメラ114）、 $220^{\circ}$ （第5検査用CCDカメラ115、第6検査用CCDカメラ116）、 $260^{\circ}$ （第7検査用CCDカメラ117）、 $305^{\circ}$ （第8検査用CCDカメラ118）、 $317^{\circ}$ （第9検査用CCDカメラ119）となるような位置に検査用CCDカメラ111～119がそれぞれ配置されている。

また、第1検査用CCDカメラ111の光軸の仰角は $40^{\circ}$ 、第2

検査用CCDカメラ112は $35^{\circ}$ 、第3検査用CCDカメラ113は $0^{\circ}$ 、第4検査用CCDカメラ114は $50^{\circ}$ 、第5検査用CCDカメラ115は $40^{\circ}$ 、第6検査用CCDカメラ116は $10^{\circ}$ 、第7検査用CCDカメラ117は $35^{\circ}$ 、第8検査用CCDカメラ118は $35^{\circ}$ 、第9検査用CCDカメラ119は $0^{\circ}$ となっている。

ここで、図16に示すように、第1の照明107aからの光 $L_c$ は、ガラス壘2の壘口部3の外周面から壘口部3に入射する。壘口部3の内部にビリ（縦ビリ）Cがあった場合、この光 $L_c$ は壘口部3の内部のビリCの亀裂面で反射し、この反射光 $L_d$ は壘口部3の内部を透過して上述した検査用CCDカメラ111～119により撮影される。ビリCの亀裂面で反射した光 $L_d$ は、他の部分を透過した光よりも明るく、そのため、CCDカメラ111～119で撮影した画像中では、ビリCに相当する部分は他の部分より明るい領域となる。検査装置に設けられた画像処理装置は、上述したCCDカメラ111～119により得られた画像からこの明るい領域を検出し、これをビリであると判定する。一方、壘口部3の内部にビリCがない場合には、第1の照明107aからの光 $L_c$ は壘口部3の外周面から壘口部3に入射してそのまま壘口部3を透過するか、または壘口部3の外周面で反射する。この場合、ねじ山部等において成形不良があると、この成形不良部分からの光は、対応するCCDカメラには入射しない方向に散乱することになり、正常に成形されたねじ山部の画像と比べてうす暗くぼんやりとした画像となるため、この成形不良の欠陥を検出できる。前記画像処理装置の構成は、上述の第1の実施形態における検査装置の画像処理装置と同様であるので、ここでは説明を省略する。

次に、前述のように構成されたガラス壘の検査装置の作用を図13乃至図16を参照して説明する。

第2の照明107bからの赤外光は、回転台1に載置されたガラス壘2の壘口部3の側方から壘口部3に入射し、壘口部3を透過する。

壩口部 3 を透過した赤外光は、第 2 の照明 1 0 7 b に対向して設けられた角度検出専用カメラ 1 1 0 により撮影される。上述の第 1 の実施形態と同様に、この角度検出専用カメラ 1 1 0 が壩口部 3 のねじ山を撮影することにより、撮影時の基準位置に対する撮影時のガラス壩の回転角度を検出することができる。

一方、第 1 の照明 1 0 7 a からの拡散光は、回転台 1 に載置されたガラス壩 2 の壩口部 3 に入射する。検査用 CCD カメラ 1 1 1 ～ 1 1 9 は、ガラス壩 2 の壩口部 3 から反射した光を撮影する。この場合、壩口部 3 の内部にビリがあると、壩口部 3 の外周面から壩口内部に入射した光はビリの亀裂面で反射した後に、この反射光は壩口部 3 を透過して CCD カメラ 1 1 1 ～ 1 1 9 により撮影される。

前記角度検出専用カメラ 1 1 0 を基準とすれば、この角度検出専用カメラ 1 1 0 に対する各検査用 CCD カメラ 1 1 1 ～ 1 1 9 の相対位置は予め定まっているため、角度検出専用カメラ 1 1 0 により検出された回転角度は、基準位置を相対的にずらして考えることで、各検査用 CCD カメラ 1 1 1 ～ 1 1 9 が壩口部 3 を撮影したときの回転角度としても用いることができる。このため、本実施形態では、各検査用 CCD カメラ 1 1 ～ 1 1 9 により撮影された各画像には、角度検出専用カメラ 1 1 0 により検出された回転角度が書き込まれている。そして、第 1 の実施形態と同様に、基準画像（テンプレート）と検査対象のガラス壩から得られた画像とを比較して壩口部にビリがあるか否かを判定する。

ここで、図 1 7 に示すように、第 1 検査ステーションにおける検査装置の画像処理装置 8 の演算ボード 3 0 ～ 4 0 と、第 2 検査ステーションにおける検査装置の画像処理装置 1 0 8 の演算ボード 1 3 0 ～ 1 3 9 とを、例えばイーサネット 1 4 1 でホストコンピュータ 1 4 2 に接続して上述した基準画像を作成してもよい。すなわち、各検査装置の CCD カメラ 1 0 ～ 2 0, 1 1 0 ～ 1 1 9 により撮影された画像



をホストコンピュータ 142 に送り、これらの画像に基づいてホストコンピュータ 142 により基準画像を作成することもできる。

これまで本発明の一実施形態について説明したが、本発明は上述の実施形態に限定されず、その技術的思想の範囲内において種々異なる形態にて実施されてよいことは言うまでもない。

以上説明したように、本発明によれば、ガラス壘を照明しガラス壘を回転させつつガラス壘からの光を撮影する際に、角度検出手段により検出された回転角度情報を各 CCD カメラにより撮影された画像に対応させて所定の場所に記入しておくことができる。したがって、本発明によれば、各 CCD カメラにより撮影した画像は、ガラス壘の基準位置に対して何度の撮影角度のものかを知ることができる。

また本発明によれば、予め角度毎に基準画像を作成しておき、検査対象のガラス壘を撮影して得られた角度情報を有した実際の画像と前記基準画像とを比較することにより、ガラス壘の特定部位にある欠陥を検出することができる。したがって、欠陥がないガラス壘（良品壘）の画像に基づいて角度毎に基準画像を作成しておけば、得られた実際の角度毎の画像がこの基準画像と異なった領域があるか否かを判定することで、ガラス壘の特定部位の欠陥を検出することができる。これにより、検査対象であるガラス壘の品種が変更される型替え時に、投光部である照明と受光部である CCD カメラとの配置関係を再調整する必要がなく、型替え時の調整時間を飛躍的に短縮することができる。また、ねじ山を有したガラス壘におけるねじ山部にあるバリ等の欠陥や壘の合わせ目部分にあるバリ等の欠陥などのように、ガラス壘の特定部位にある欠陥を検出することができる。

#### 産業上の利用の可能性

本発明は、ガラス壘の壘口部等の特定位置にある欠陥を撮像により検出することができるガラス壘の検査装置に好適に利用可能である。

## 請求の範囲

1. ガラス壘を照明しガラス壘を回転させつつガラス壘からの光を撮影して画像処理によりガラス壘の欠陥を検出する検査装置において、  
ガラス壘に対して所定の位置に配置された照明と、  
ガラス壘の周囲に配置されガラス壘の特定部位を撮影する複数のCCDカメラと、  
ガラス壘の基準位置に対する回転角度を検出する角度検出手段と、  
CCDカメラにより得られた画像を処理する画像処理装置とを備え、

前記画像処理装置は、前記角度検出手段により検出された回転角度情報を各CCDカメラにより撮影された画像に対応させて記録しておくことを特徴とするガラス壘の検査装置。

2. 前記回転角度情報は各CCDカメラにより撮影された画像中に書き込まれていることを特徴とする請求項1記載のガラス壘の検査装置。

3. 前記画像処理装置は、前記回転角度情報を有した画像と予め作成され前記角度に対応した基準画像とを比較してガラス壘の特定部位にある欠陥を検出することを特徴とする請求項1又は2記載のガラス壘の検査装置。

4. 前記基準画像は、予めガラス壘を撮影した画像のうち欠陥がないガラス壘の画像に基づいて作成されることを特徴とする請求項3記載のガラス壘の検査装置。

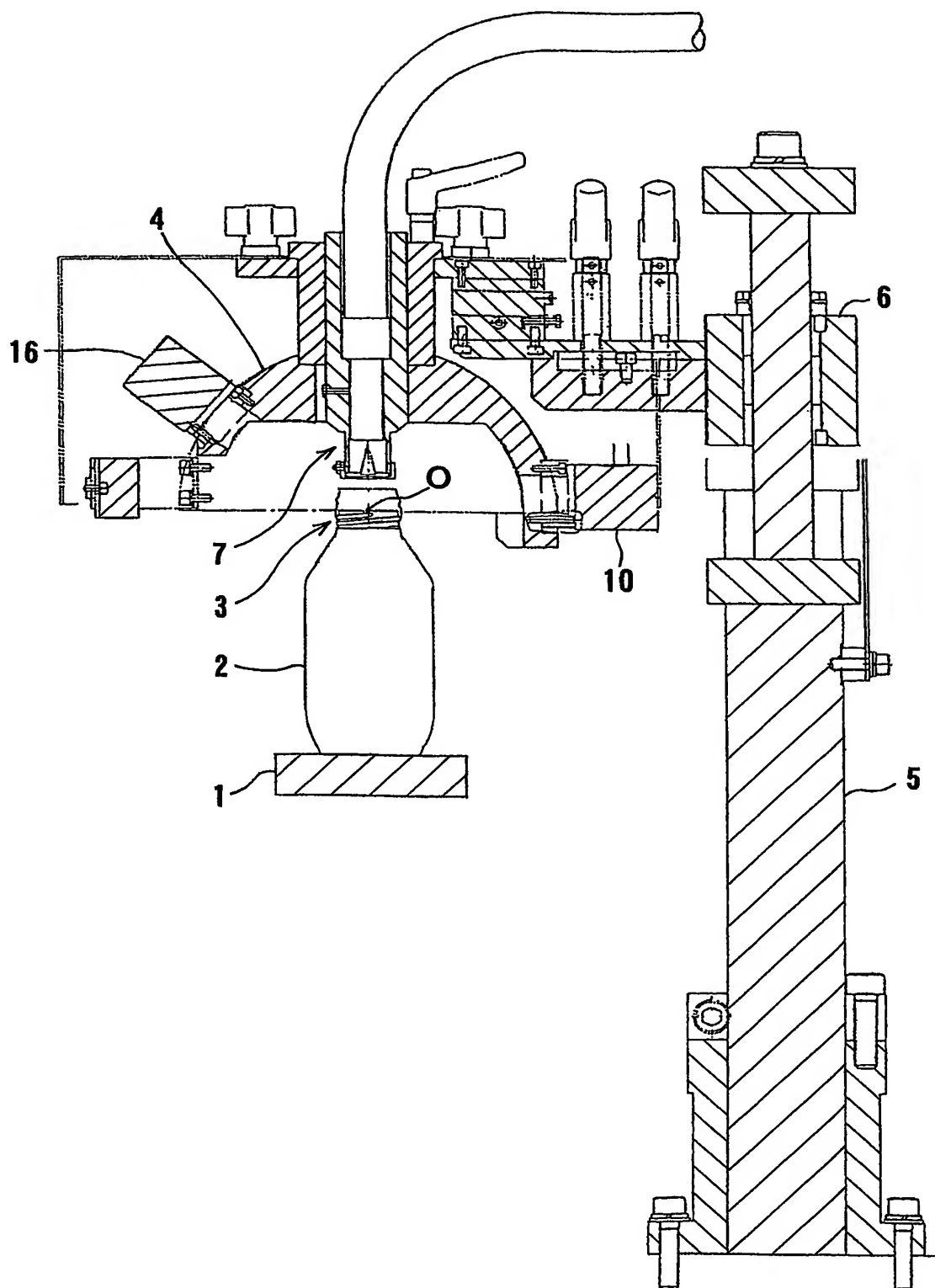
5. 金型情報を各CCDカメラにより撮影された画像に対応させて記録しておくことを特徴とする請求項1乃至4のいずれか1項に記載のガラス壘の検査装置。

6. 製造番号、製造ライン、製造日時等の製造に関連した情報を各CCDカメラにより撮影された画像に対応させて記録しておくことを特徴とする請求項1乃至5のいずれか1項に記載のガラス壘の検査装置。

7. 検査結果を各CCDカメラにより撮影された画像に対応させて記録しておくことを特徴とする請求項1乃至6のいずれか1項に記載のガラス壘の検査装置。

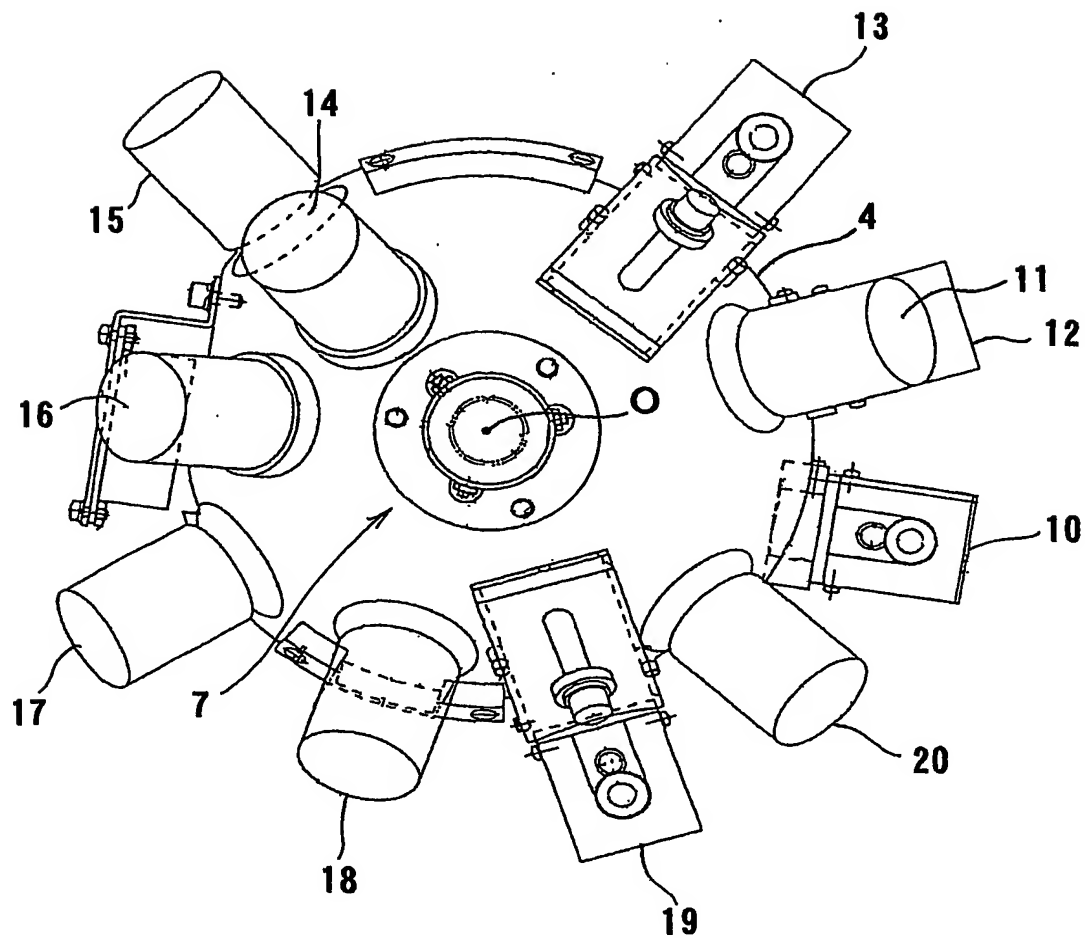
**1/16**

**FIG. 1**



2/16

FIG. 2



3/16

FIG. 3

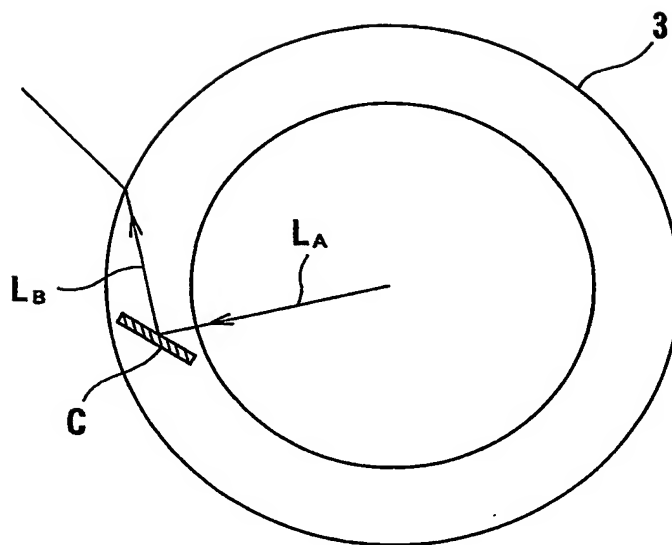
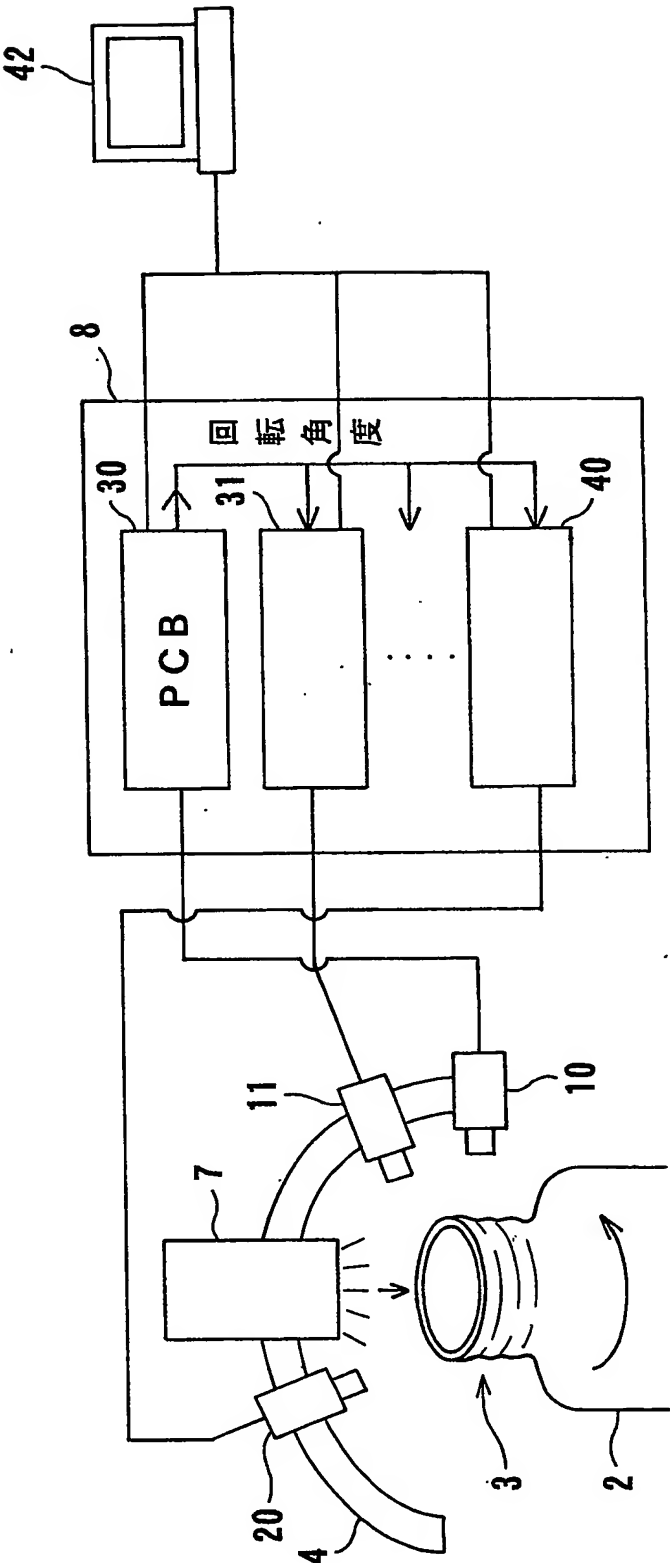
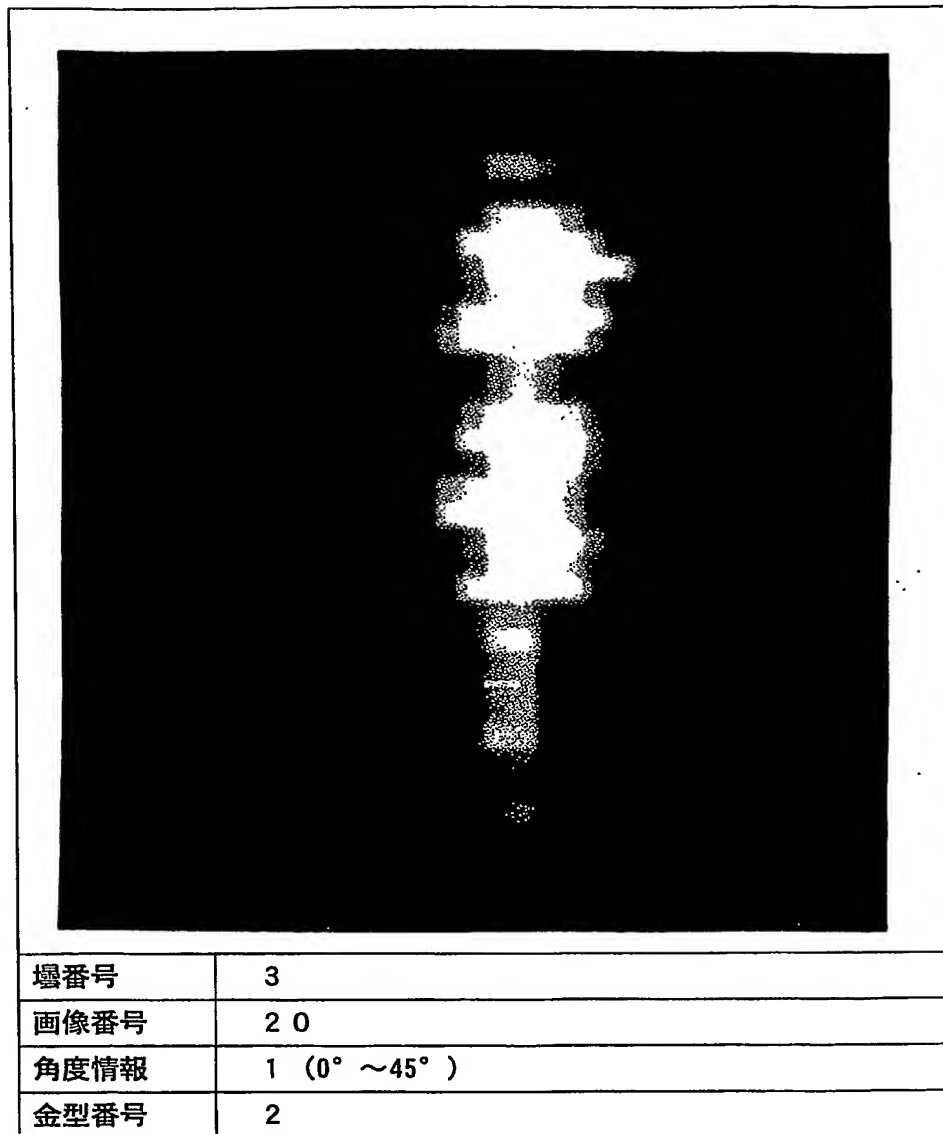


FIG. 4



5/16

FIG. 5

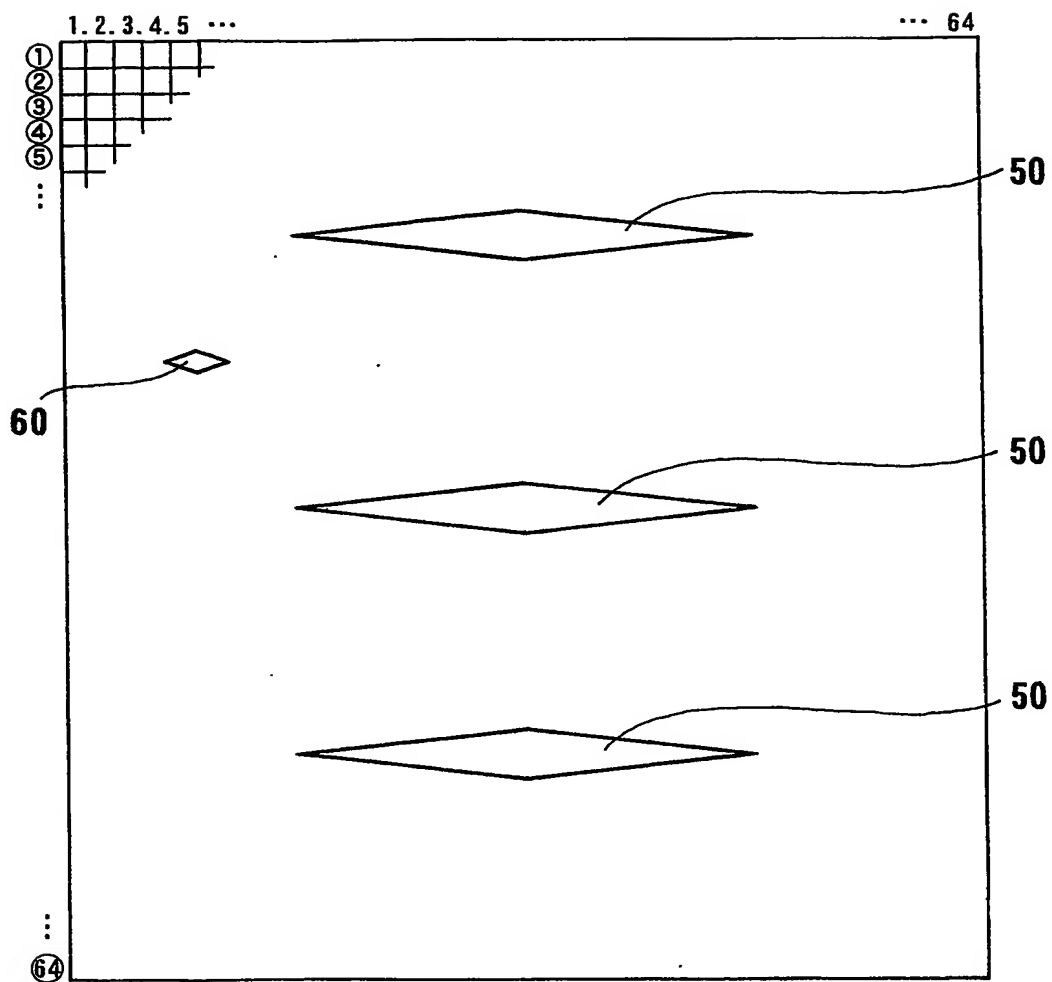


BEST AVAILABLE COPY



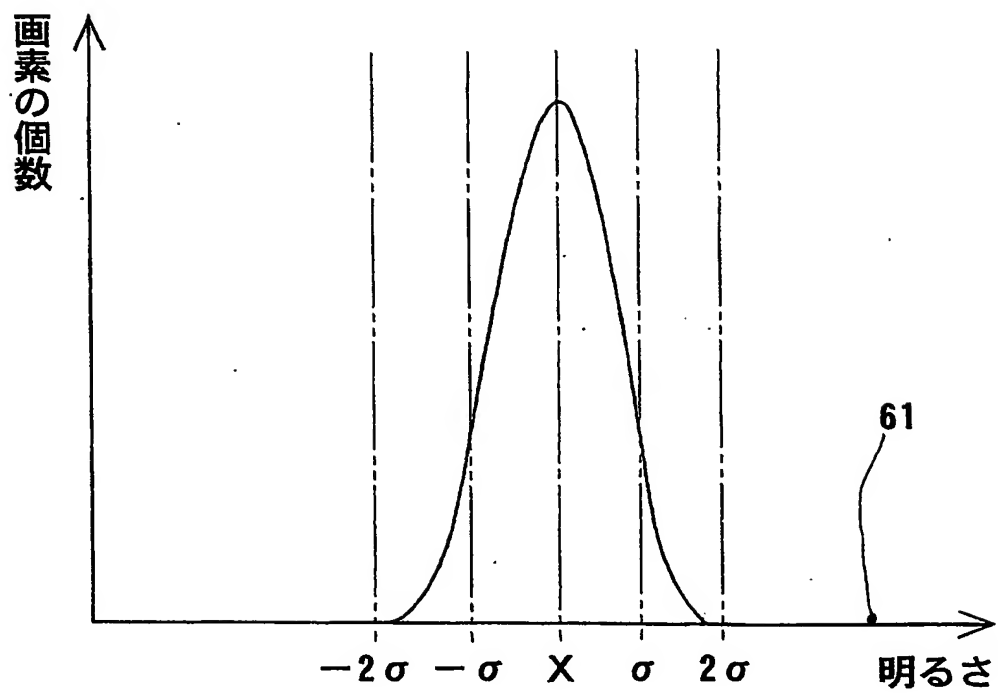
6/16

FIG. 6



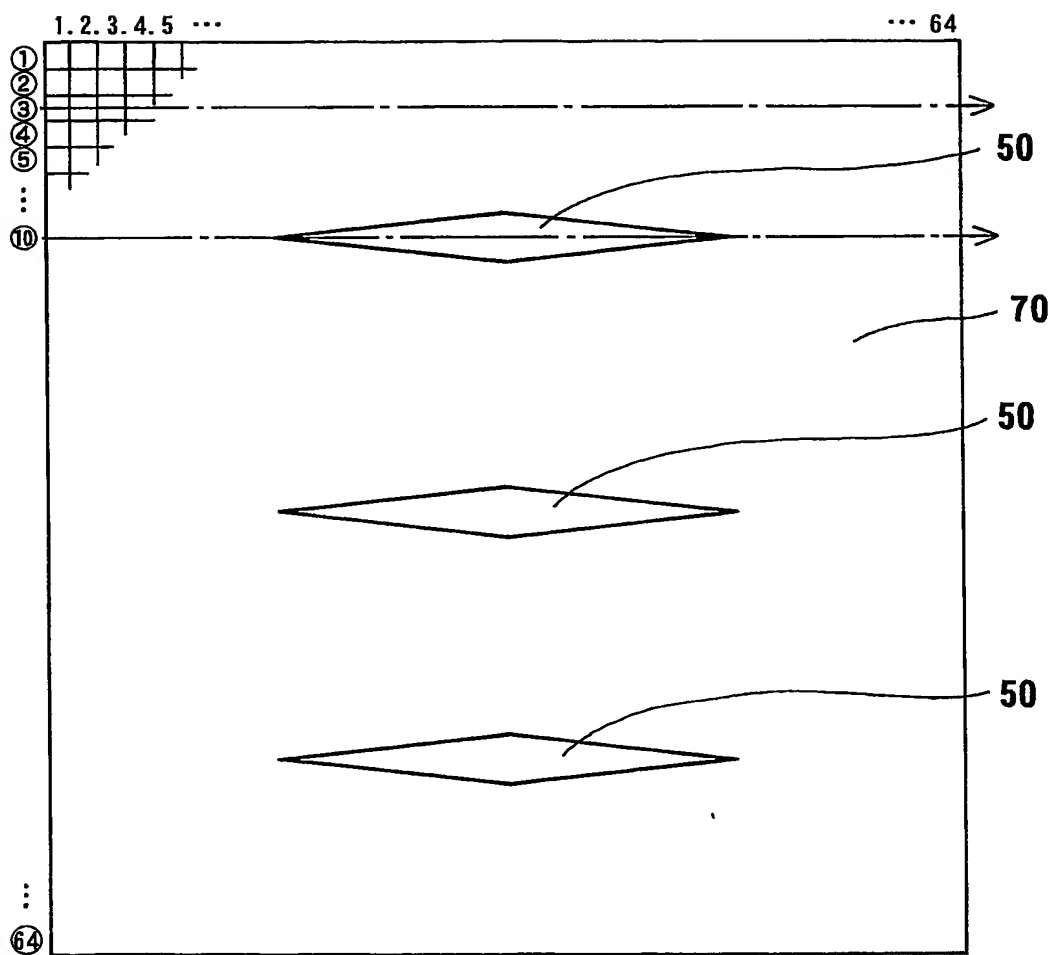
7/16

FIG. 7



8/16

FIG. 8



9/16  
FIG. 9

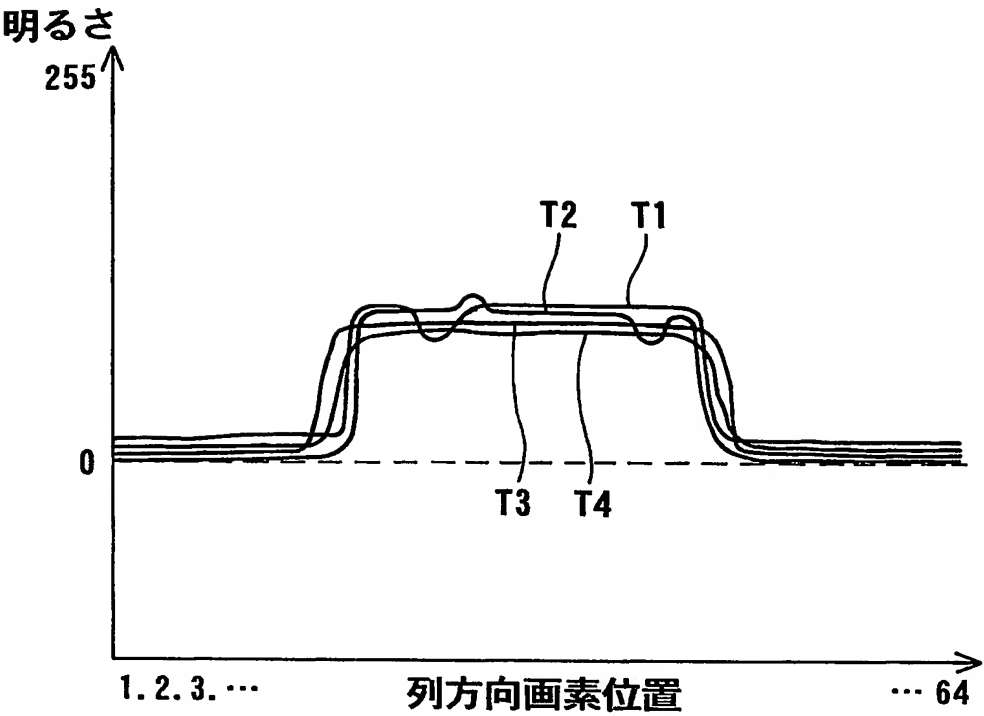
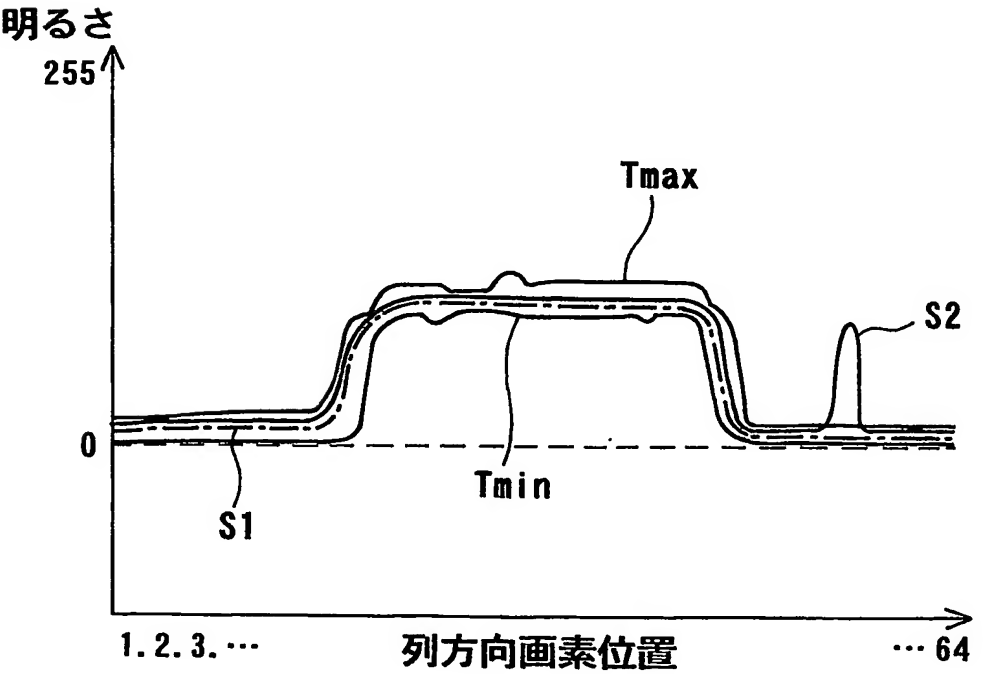


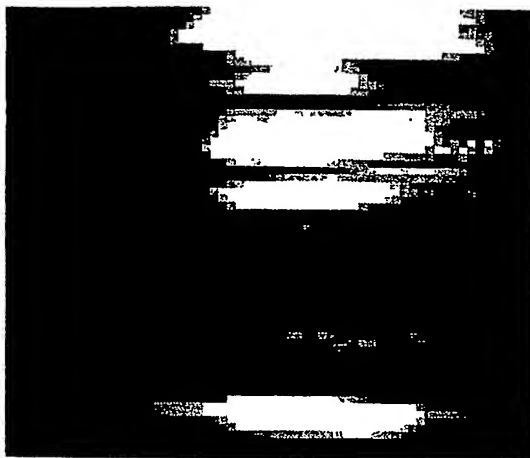
FIG. 10



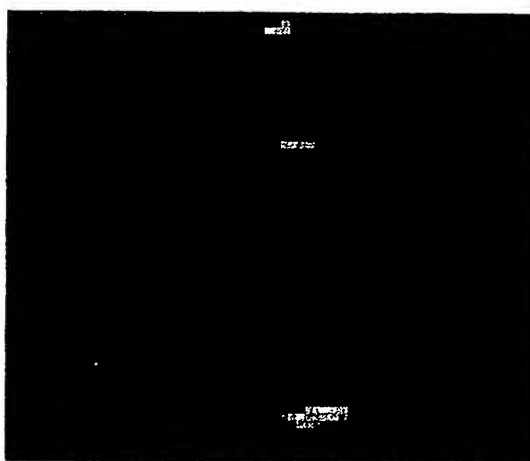


11/16

*FIG. 12A*

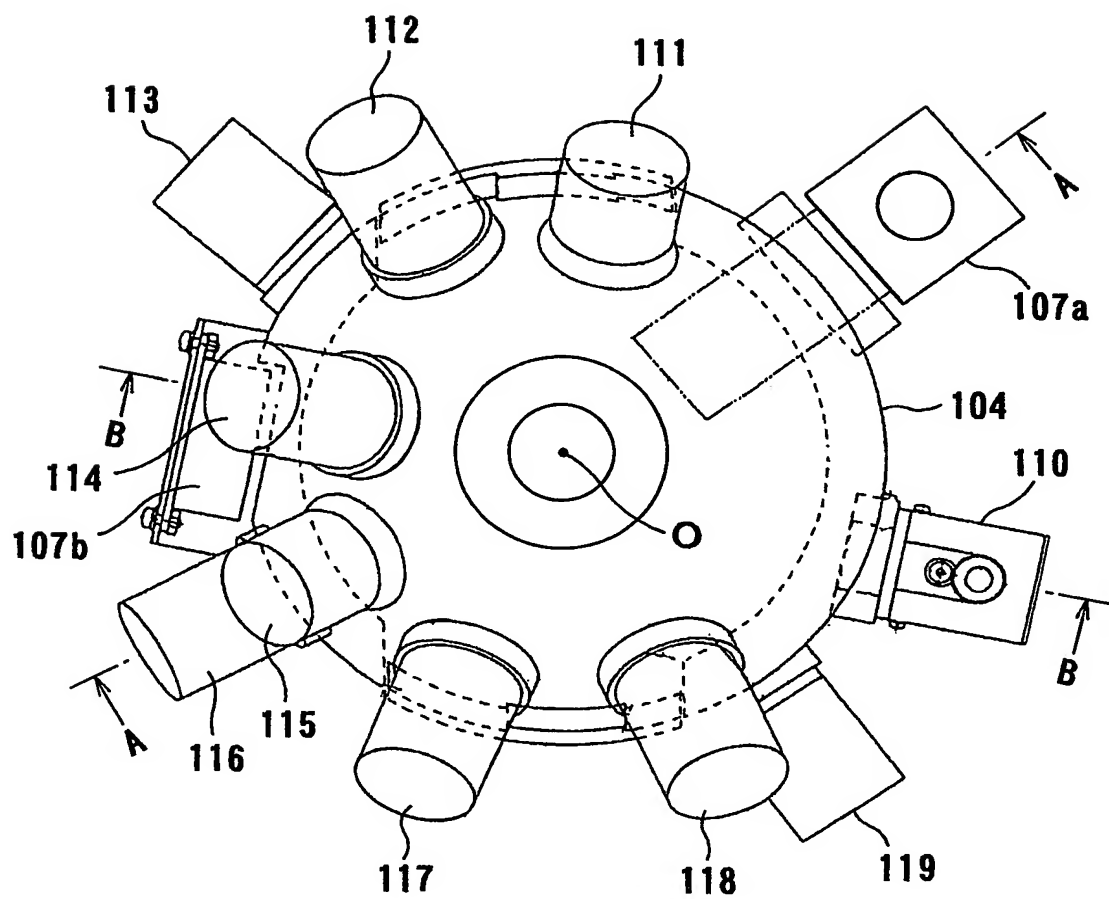


*FIG. 12B*



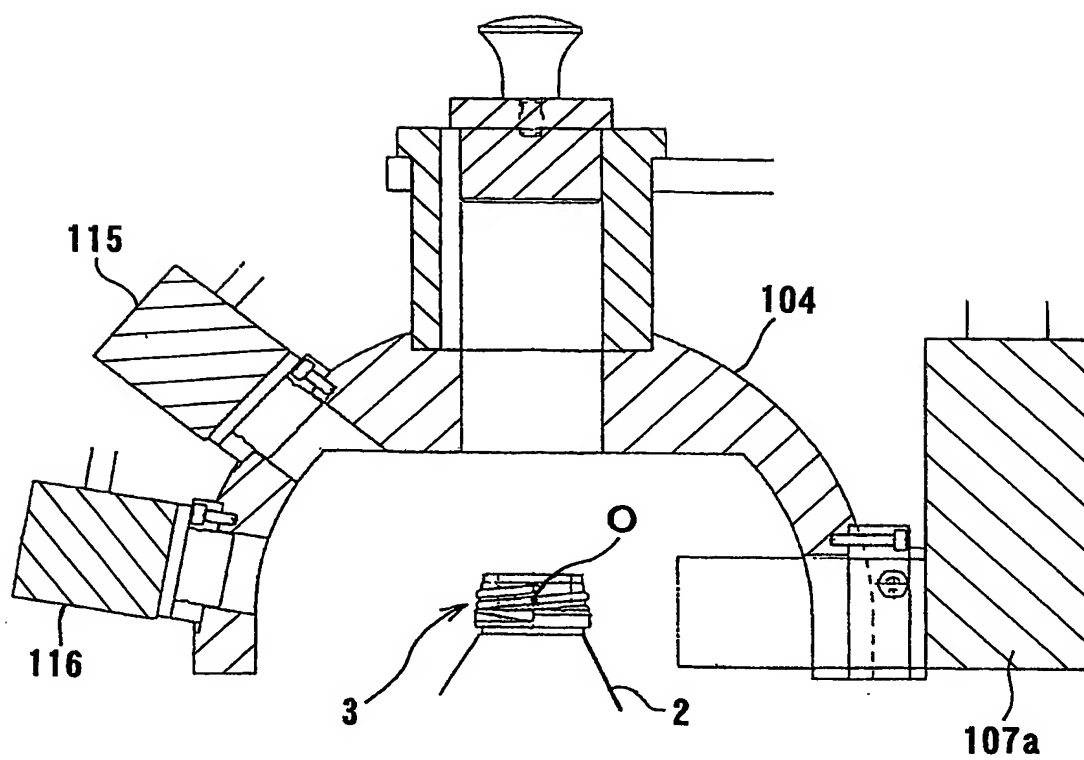
12/16

FIG. 13



13/16

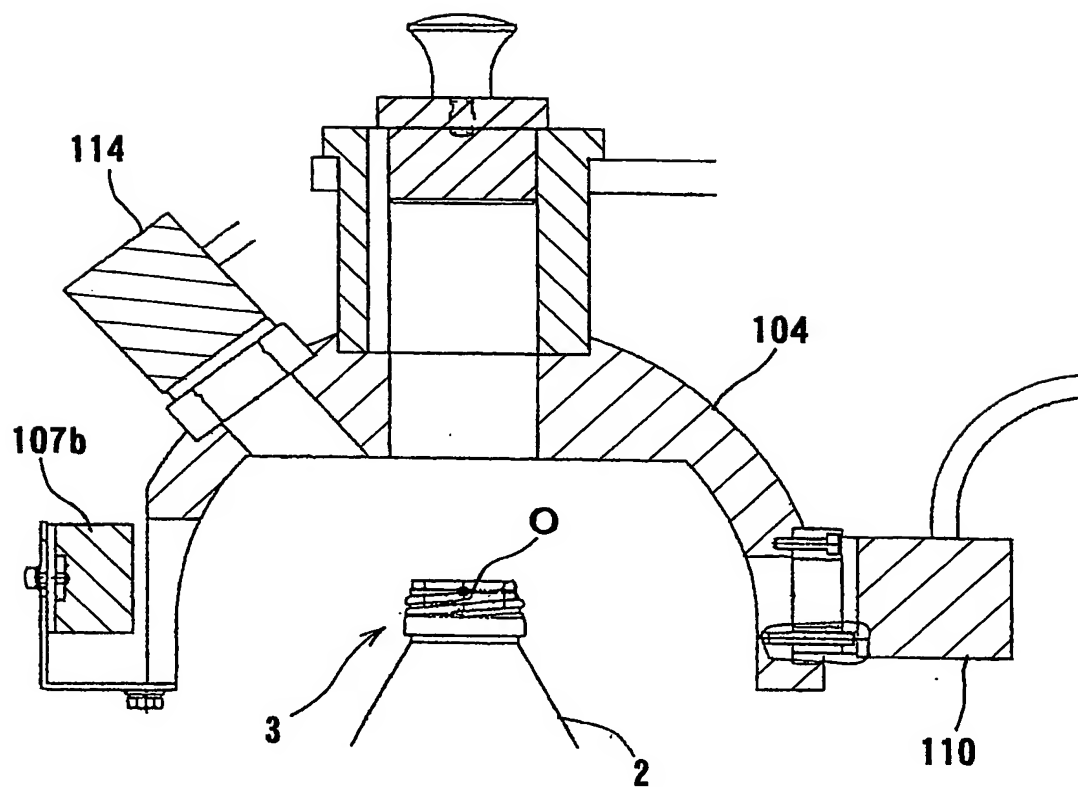
FIG. 14





14/16

FIG. 15



15/16

FIG. 16

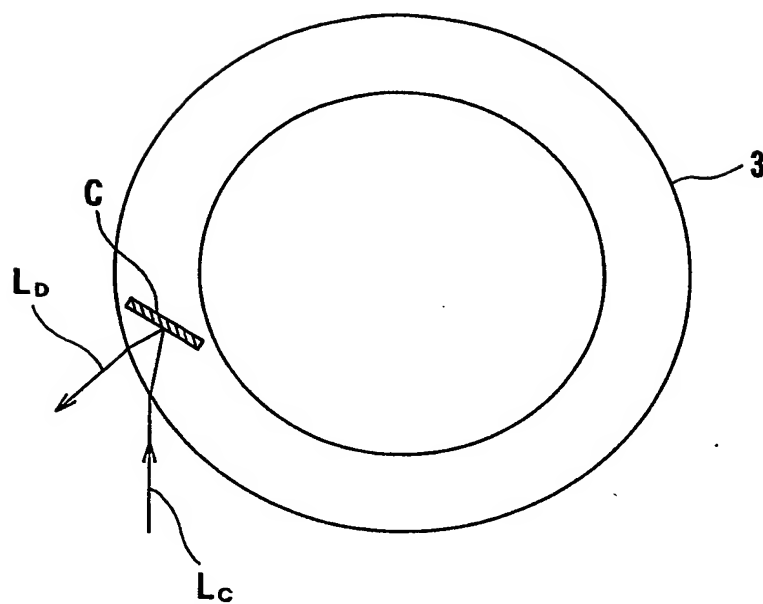
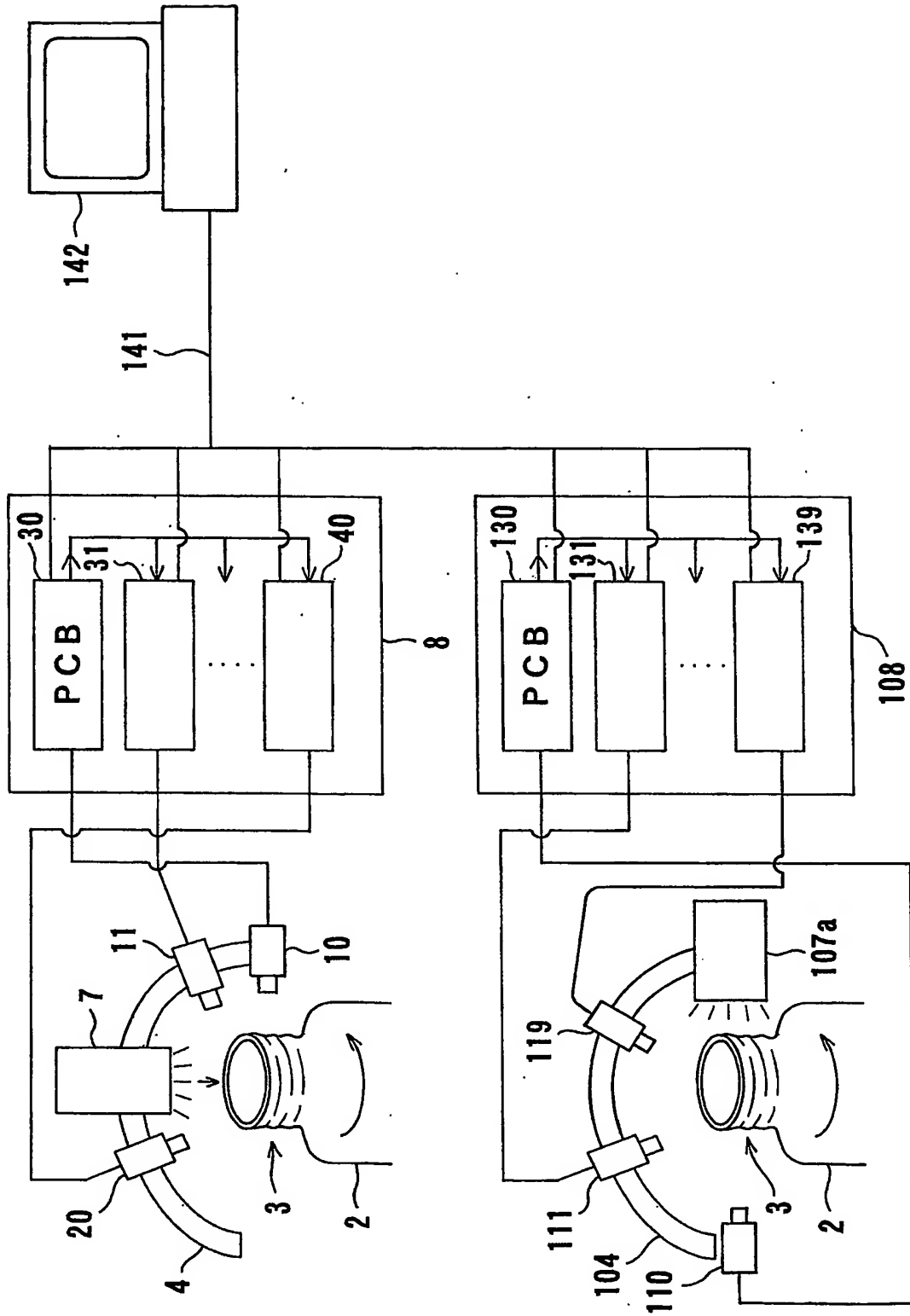


FIG. 17



# INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International application No.  
PCT/JP02/10838

## A. CLASSIFICATION OF SUBJECT MATTER

Int.Cl<sup>7</sup> G01N21/896

According to International Patent Classification (IPC) or to both national classification and IPC

## B. FIELDS SEARCHED

Minimum documentation searched (classification system followed by classification symbols)  
Int.Cl<sup>7</sup> G01N21/84-21/958

Documentation searched other than minimum documentation to the extent that such documents are included in the fields searched  
Jitsuyo Shinan Koho 1922-1996 Toroku Jitsuyo Shinan Koho 1994-2002  
Kokai Jitsuyo Shinan Koho 1971-2002 Jitsuyo Shinan Toroku Koho 1996-2002

Electronic data base consulted during the international search (name of data base and, where practicable, search terms used)

## C. DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT

| Category* | Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages  | Relevant to claim No. |
|-----------|---|-----------------------|
| A         | JP 63-277960 A (Shokuhin Sangyo Online Sensor Gijutsu Kenkyu Kumiai),<br>15 November, 1988 (15.11.88),<br>Page 1, lower left column; Figs. 1, 2<br>(Family: none) | 1-7                   |
| A         | JP 10-157798 A (KIRIN TECHNO-SYSTEM CORP.),<br>16 June, 1998 (16.06.98),<br>Descriptions; Par. Nos. [0008] to [0012]; Figs. 1 to 3<br>(Family: none)              | 1-7                   |
| A         | JP 2001-221748 A (Owens-Brockway Glass Container),<br>17 August, 2001 (17.08.01),<br>Full text; Figs. 1 to 27<br>& US 6104482 A & EP 1106993 A2                   | 1-7                   |

☐ Further documents are listed in the continuation of Box C. ☐ See patent family annex.

|   |  |
|---|--|
| * Special categories of cited documents:  | "T" later document published after the international filing date or priority date and not in conflict with the application but cited to understand the principle or theory underlying the invention  |
| "A" document defining the general state of the art which is not considered to be of particular relevance  | "X" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered novel or cannot be considered to involve an inventive step when the document is taken alone   |
| "E" earlier document but published on or after the international filing date  | "Y" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered to involve an inventive step when the document is combined with one or more other such documents, such combination being obvious to a person skilled in the art |
| "I" document which may throw doubts on priority claim(s) or which is cited to establish the publication date of another citation or other special reason (as specified) | "&" document member of the same patent family  |
| "O" document referring to an oral disclosure, use, exhibition or other means  |  |
| "P" document published prior to the international filing date but later than the priority date claimed  |  |

Date of the actual completion of the international search  
24 December, 2002 (24.12.02)

Date of mailing of the international search report  
14 January, 2003 (14.01.03)

Name and mailing address of the ISA/  
Japanese Patent Office

Authorized officer

Facsimile No.

Telephone No.

## A. 発明の属する分野の分類 (国際特許分類 (IPC))

Int. Cl<sup>7</sup> G01N 21/896

## B. 調査を行った分野

調査を行った最小限資料 (国際特許分類 (IPC))

Int. Cl<sup>7</sup> G01N 21/84-21/958

最小限資料以外の資料で調査を行った分野に含まれるもの

|             |            |
|-------------|------------|
| 日本国実用新案公報   | 1922-1996年 |
| 日本国公開実用新案公報 | 1971-2002年 |
| 日本国登録実用新案公報 | 1994-2002年 |
| 日本国実用新案登録公報 | 1996-2002年 |

国際調査で使用した電子データベース (データベースの名称、調査に使用した用語)

## C. 関連すると認められる文献

| 引用文献の<br>カテゴリー* | 引用文献名 及び一部の箇所が関連するときは、その関連する箇所の表示  | 関連する<br>請求の範囲の番号 |
|-----------------|--|------------------|
| A               | JP 63-277960 A (食品産業オンラインセンサー技術<br>研究組合) 1988. 11. 15, 第1頁左下欄, 第1, 2図 (フ<br>ァミリーなし)  | 1-7              |
| A               | JP 10-157798 A (株式会社キリンテクノシステム)<br>1998. 06. 16, 明細書段落0008-0012, 第1-3<br>図 (ファミリーなし) | 1-7              |

☒ C欄の続きにも文献が列挙されている。☐ パテントファミリーに関する別紙を参照。

## \* 引用文献のカテゴリー

「A」 特に関連のある文献ではなく、一般的技術水準を示すもの  
「E」 国際出願日前の出願または特許であるが、国際出願日以後に公表されたもの  
「L」 優先権主張に疑義を提起する文献又は他の文献の発行日若しくは他の特別な理由を確立するために引用する文献 (理由を付す)  
「O」 口頭による開示、使用、展示等に言及する文献  
「P」 国際出願日前で、かつ優先権の主張の基礎となる出願

の日の後に公表された文献  
「T」 国際出願日又は優先日後に公表された文献であって出願と矛盾するものではなく、発明の原理又は理論の理解のために引用するもの  
「X」 特に関連のある文献であって、当該文献のみで発明の新規性又は進歩性がないと考えられるもの  
「Y」 特に関連のある文献であって、当該文献と他の1以上の文献との、当業者にとって自明である組合せによって進歩性がないと考えられるもの  
「&」 同一パテントファミリー文献

国際調査を完了した日

24. 12. 02

国際調査報告の発送日

14.01.03

国際調査機関の名称及びあて先

日本国特許庁 (ISA/JP)  
郵便番号100-8915  
東京都千代田区霞が関三丁目4番3号

特許庁審査官 (権限のある職員)

菊井 広行

2W

7324

電話番号 03-3581-1101 内線 3290

| C (続き). 関連すると認められる文献 |  |                  |
|----------------------|--|------------------|
| 引用文献の<br>カテゴリー*      | 引用文献名 及び一部の箇所が関連するときは、その関連する箇所の表示  | 関連する<br>請求の範囲の番号 |
| A                    | JP 2001-221748 A (オウエエンス ブロックウェ<br>イ グラス コンテナーインコーポレイテッド)<br>2001.08.17, 全文, 第1-27図<br>& US 6104482 A<br>& EP 1106993 A2 | 1-7              |